



SERVIÇO PÚBLICO FEDERAL
UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ
CONSELHO SUPERIOR DE ENSINO E PESQUISA

RESOLUÇÃO Nº 1.906 - DE 04 DE MARÇO DE 1991

EMENTA: Aprova o projeto de pesquisa "Análise e projeto de controladores robustos multivariáveis com aplicação em controle descentralizado de sistemas interligados de grande porte".

O REITOR DA UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ, no uso das atribuições que lhe conferem o Estatuto e o Regimento Geral, e em cumprimento à decisão do egrégio Conselho Superior de Ensino e Pesquisa, em sessão do dia 04.03.91, e da colenda Câmara de Assuntos Econômico-Financeiros (Parecer 059/91), de acordo com a delegação de competência do Conselho Superior de Administração, na sessão plenária de 16.10.85, promulga a seguinte

R E S O L U Ç Ã O:

Art. 1º Fica aprovado o projeto de pesquisa intitulado "Análise e projeto de controladores robustos multivariáveis com aplicação em controle descentralizado de sistemas interligados de grande porte", de responsabilidade do Departamento de Engenharia Elétrica, do Centro Tecnológico, que tem por objetivo, investigar a extensão do método LQG/LTR para o projeto de controladores robustos descentralizados para sistemas interligados de grande porte; tudo de conformidade com o constante no anexo, que faz parte integrante e inseparável desta Resolução, e com os autos do Processo nº 15.605/90-UFPA.

Art. 2º Esta Resolução passa a vigor a partir da data de sua aprovação.

Reitoria da Universidade Federal do Pará, em 05 de novembro de 1991.


Prof. Dr. NILSON PINTO DE OLIVEIRA

Reitor
Presidente
do Conselho Superior de Ensino e Pesquisa



SERVIÇO PÚBLICO FEDERAL
UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ
CONSELHO SUPERIOR DE ENSINO E PESQUISA

ANEXO DA RESOLUÇÃO Nº 1.906/91-CONSEP -02-

01. Título: Análise e projeto de controladores robustos multivariáveis com aplicação em controle descentralizado de sistemas interligados de grande porte.
02. Centro: Tecnológico.
03. Departamento: Engenharia Elétrica.
04. Período de execução: Será executada no período de setembro de 1990 a fevereiro de 1993.
05. Objetivo: Investigar a extensão do método LQG/LTR para o projeto de controladores robustos descentralizados para sistemas interligados de grande porte.
06. Responsável: Professor Jorge Roberto Brito de Souza.
07. Financiamento: A pesquisa tem seus recursos assegurados e não acarretará ônus adicionais para UFPA, excetuando a carga horária do Professor Jorge Roberto Brito de Souza.

Assinatura manuscrita em tinta preta, localizada no canto inferior direito da página.